

1. Übungsblatt zur Vorlesung
Theoretische Physik I (Mechanik)
im Wintersemester 2006/07

Aufgabe 1: Übungen zur Vektoranalysis (13 Punkte)
Das total antisymmetrische Levi-Civita-Symbol ϵ_{ijk} ist in drei Dimensionen wie folgt definiert:

$$\epsilon_{ijk} \equiv \begin{cases} 1 & \text{wenn } (i, j, k) \text{ gerade Permutationen von } (1, 2, 3) \\ -1 & \text{wenn } (i, j, k) \text{ ungerade Permutationen von } (1, 2, 3) \\ 0 & \text{sonst .} \end{cases}$$

1. Beweisen Sie die folgenden wichtigen Identitäten:

- (a) $\mathbf{A} \times (\mathbf{B} \times \mathbf{C}) = \mathbf{B} (\mathbf{A} \cdot \mathbf{C}) - \mathbf{C} (\mathbf{A} \cdot \mathbf{B})$
- (b) $\mathbf{A} \cdot (\mathbf{B} \times \mathbf{C}) = \mathbf{C} \cdot (\mathbf{A} \times \mathbf{B}) = \mathbf{B} \cdot (\mathbf{C} \times \mathbf{A})$

2. Berechnen Sie folgende wichtige Ausdrücke für eine zweifach stetig differenzierbare Funktion $\phi(\mathbf{x})$ bzw. ein zweifach stetig differenzierbares Vektorfeld $\mathbf{A}(\mathbf{x})$:

- (a) $\mathbf{B} \times (\nabla \times \mathbf{A})$
- (b) $\nabla (\nabla \times \mathbf{A})$
- (c) $\nabla \times (\nabla \phi)$
- (d) $\nabla (\phi \mathbf{A})$

3. Berechnen Sie ∇r sowie, für $r \neq 0$, $\nabla \left(\frac{1}{r}\right)$ und $\Delta \left(\frac{1}{r}\right)$, wobei $r \equiv |\mathbf{x}|$ ist.

4. Für welche Funktionen $f(r)$ ist das Vektorfeld $\mathbf{A}(\mathbf{x}) = f(r)\mathbf{x}$ auf dem Gebiet $\mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$ quellenfrei?

Aufgabe 2: Begleitendes Dreibein (17 Punkte)
Für eine Kurve $\mathbf{x}(\sigma)$ im \mathbb{R}^3 lassen sich folgende Begriffe einführen (vgl. auch Physik I):

– Bogenlänge

$$s(\sigma, \sigma_0) \equiv \int_{\sigma_0}^{\sigma} d\sigma' \sqrt{\left(\frac{d\mathbf{x}(\sigma')}{d\sigma'}\right)^2}$$

– Einheitstangente

$$\mathbf{t}(s) \equiv \frac{d\mathbf{x}(\sigma(s))}{ds} = \frac{d\sigma}{ds} \frac{d\mathbf{x}}{d\sigma}$$

– Einheitsnormale \mathbf{n} und Krümmung κ

$$\frac{d\mathbf{t}}{ds} \equiv \kappa(s)\mathbf{n}(s), \kappa(s) \geq 0$$

– Einheitsnormale \mathbf{b} und Torsion (Windung) τ

$$\mathbf{b}(s) \equiv \mathbf{t}(s) \times \mathbf{n}(s)$$

wobei

$$\frac{d\mathbf{b}}{ds} \equiv -\tau(s)\mathbf{n}(s) .$$

1. Zeigen Sie nun, daß

$$\frac{d\mathbf{n}}{ds} \equiv -\kappa(s)\mathbf{t}(s) + \tau\mathbf{b}(s)$$

gilt. Dieser Zusammenhang wird als II. Frenetsche Formel bezeichnet.

2. Drücken Sie κ und τ durch $\frac{d\mathbf{x}}{d\sigma}$, $\frac{d^2\mathbf{x}}{d\sigma^2}$ und $\frac{d^3\mathbf{x}}{d\sigma^3}$ aus.

3. Gegeben sei eine schraubenförmige Bahnkurve

$$\mathbf{x}(t) = \mathbf{e}_1 r \cos(\omega t) + \mathbf{e}_2 r \sin(\omega t) + \mathbf{e}_3 kt .$$

Berechnen Sie \mathbf{t} , \mathbf{n} , \mathbf{b} , κ und τ für diese Bahn.

4. Zeigen Sie, daß $\tau = 0$ äquivalent ist zu der Aussage, daß die Kurve in einer Ebene verläuft.

Abgabe: Di, 24.10.2006